

C10

● 可选择原点反马达侧: 导程20·10



订购型号

C10

机器人主机	导程指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	制动器 空白:无制动器 BK:带制动器	选配件 原点位置无:标准 变更 Z:反马达侧 ^{※1}	行程 150~1050 (50mm间距)	电缆长度 ^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)	定位器 ^{※3} TS-X	驱动器 电源电压/马达功率 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	再生装置 空白:无 R:配RGT	TS显示屏 空白:无 L:配LCD	输入输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无/基板 ^{※4}	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
						SR1-X 控制器	05 驱动器:马达功率 05:100W以下	支持CE标准 空白:标准 E:CE规格	再生装置 空白:无 R:配RG1	输入输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
						RDV-X 机器人驱动器	2 电源电压 2:AC200V		05 驱动器:马达功率 05:100W以下	RBR1 再生装置	

- ※1. 导程5mm规格时,原点不能变更为反马达侧。
- ※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596开始的机器人电缆一览表。
- ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达输出 AC	100 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm
减速机构	滚珠丝杆φ15 (C7级)
滚珠丝杆导程	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 500 mm/sec 250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 20 kg 40 kg 60 kg 垂直使用时 4 kg 10 kg 20 kg
额定推力	84 N 169 N 339 N
行程	150 mm~1050 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+283 mm 垂直使用时 行程+313 mm
主机截面最大外形	W104 mm X H85 mm
电缆长度	标准:3.5 m 选配:5 m、10 m
洁净度	CLASS 10 ^{※3}
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过750 mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过程序下调速度。
- ※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
- ※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

允许突出量[※]

水平使用时 (单位:mm)	A B C			壁面安装使用时 (单位:mm)	A B C			垂直使用时 (单位:mm)	A C		
	导程20	5kg 1875	10kg 1079		20kg 628	导程20	5kg 496		10kg 218	20kg 78	导程20
导程10	A B C			导程10	A B C			导程10	A C		
	5kg 765	10kg 425	20kg 350		5kg 230	10kg 80	20kg 30		1kg 627	2kg 280	4kg 210
导程5	A B C			导程5	A B C			导程5	A C		
	5kg 470	10kg 215	20kg 125		5kg 31	10kg 82	20kg 29		1kg 72	2kg 104	4kg 151

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

容许静态力矩

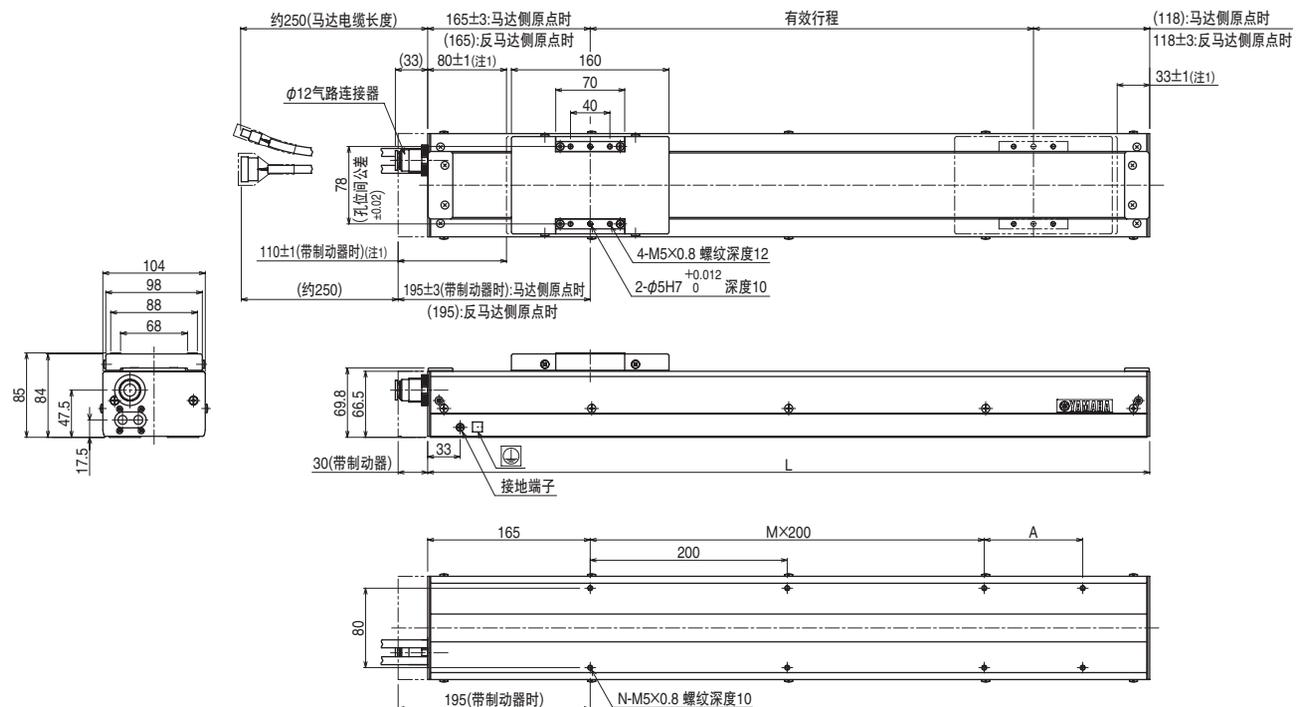
MY	MP	MR
119	119	105

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 [※] RCX221/222 RCX240/340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X105 [※] TS-X205 [※]	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

※ 垂直使用的移动行程为700 mm以上时,需要再生装置。

C10



有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
L	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	
主机重量(kg) ^{注3}	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4	9.0	9.6	10.1	10.7	11.3	11.9	12.4	13.0	13.6	14.2	14.7	
最高速度 ^{注4} (mm/sec)	导程20	1000																		
	导程10	500																		
	导程5	250																		
	速度设定	95% 95% 75% 75% 60% 60% 50%																		

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
注3. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重0.4kg。
注4. 行程超过750mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考上表中所示的最高速度,通过程序下调速度。